

11 Μαΐου

# ΑΚΡΟΤΑΤΑ

(συναρτήσεις πολλών μεταβλητών)

$$\mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R} \quad \text{ή} \quad \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(\mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R})$$

$f''(x)$  → ΠΙΝΑΚΑΣ  
2<sup>ης</sup> ΠΑΡΑΓΩΓΟΙ

Λογ. 1:  $x_0 =$  κρισιμο σημείο

$$f''(x_0) > 0 \Rightarrow \text{MIN}$$

$$f''(x_0) < 0 \Rightarrow \text{MAX}$$

H: πίνακας 2<sup>ης</sup> παραγώγου:

H θετ. ορισμένος → ΕΜΧΙΣΤΟ

H αρ. ορισμένος → ΜΕΤΙΣΤΟ

Βήματα

$$1) \begin{cases} \frac{\partial f}{\partial x} = 0 \\ \frac{\partial f}{\partial y} = 0 \end{cases} \Rightarrow \dots \begin{cases} x = \dots \\ y = \dots \end{cases}$$

2) ΠΙΝΑΚΑΣ 2ης παραγώγου,  
επιτιμαθισώ τα σημεία.

$$H = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial x \partial y} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} & \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} \end{bmatrix}$$

πχ 1  $f(x, y) = x^4 + y^4 - 2(x-y)^2$

$$1) \left. \frac{\partial f}{\partial x} = 4x^3 - 4(x-y) \cdot 1 = 0 \right\}$$



$$\text{και } y=0, y = \pm\sqrt{2}$$

Αρα

ΠΙΘΑΝΑ ΑΚΡΟΤΑΤΑ:

$$O(0,0) \quad A(\sqrt{2}, -\sqrt{2})$$

$$B(-\sqrt{2}, \sqrt{2})$$

2) Πίνακας H:

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 4x^3 - 4x + 4y$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 12x^2 - 4$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = 4$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = 4y^3 + 4x - 4y \rightarrow$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = 12y^2 - 4$$

$$H = \begin{bmatrix} 12x^2 - 4 & 4 \\ 4 & 12y^2 - 4 \end{bmatrix}$$

$$a) \underline{A(\sqrt{2}, -\sqrt{2})} : H = \begin{bmatrix} 20 & 4 \\ 4 & 20 \end{bmatrix}$$

$$\det H = 400 - 16 > 0 \quad \text{DET. ΟΡΙΣΜΕΝΟΣ}$$

$\Rightarrow A = \text{εξάχιστο}$

$$b) \underline{B(-\sqrt{2}, \sqrt{2})} : H = \begin{bmatrix} 20 & 4 \\ 4 & 20 \end{bmatrix}$$

DET. ορισμένος

$\Rightarrow \text{ΕΛΑΧΙΣΤΟ } z_B$

$$H) \underline{\text{ΤΟ } O(0,0)} \rightarrow H = \begin{bmatrix} -4 & 4 \\ 4 & -4 \end{bmatrix}$$

$$\underline{\det(H) = 0}$$

βεν μπορούμε να απαριθμούμε με αυτό το κριτήριο.

(ΤΕΛΙΚΑ: σημείο σεξας)

$$\frac{n \times 2}{\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}}$$

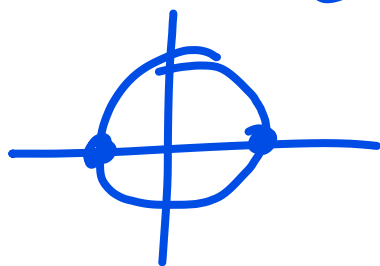
$$f(x, y, z) = x^2 + xz - 3 \cos y + z^2$$

$$1) \frac{\partial f}{\partial x} = 2x + z = 0$$

$$\frac{\partial f}{\partial y} = 3 \sin y = 0$$

$$\frac{\partial f}{\partial z} = x + 2z = 0$$

$\sin y = 0$  ναυ



$$\underline{y = k\pi, k \in \mathbb{Z}}$$

$$\begin{cases} 2x + z = 0 \\ x + 2z = 0 \end{cases}$$



$$\underline{x = z = 0}$$

Λύσεις:  $(0, k\pi, 0)$ .

2) H  $\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 2$   $\frac{\partial^2 f}{\partial y^2} = 3 \cos y$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial z^2} = -2.$$

$$H = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} & \frac{\partial^2 f}{\partial z \partial x} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} & \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial z} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial z \partial x} & \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial z} & \frac{\partial^2 f}{\partial z^2} \end{bmatrix}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial y \partial x} = 0 = \frac{\partial^2 f}{\partial y \partial z}$$

$$\frac{\partial^2 f}{\partial x^2} = 1$$

Αρα  $H = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 1 \\ 0 & 3\cos y & 0 \\ 1 & 0 & 2 \end{bmatrix}$

$$(0, \underbrace{k\pi}_y, 0)$$

Αυτιμαδιώνι

Αρα  $\cos(k\pi) = \pm 1$

Περίπτωσης:

$$\begin{cases} y = 2k\pi \\ y = (2k+1)\pi \end{cases}$$

i)  $y = 2k\pi$  :

$$H = \begin{bmatrix} \overset{+2}{2} & \overset{+6}{0} & \overset{+9}{1} \\ 0 & 3 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$



Ιδιοτιμές:  $\lambda = 3, 3, 1$  Πρώτη  
οριζόντιος

Άρα  $(0, 2k\pi, 0) \rightarrow$  Ελάχιστο  
ΚΕΠ

ii)  $y = (2k+1)\pi$  :

$$H = \begin{bmatrix} \overset{+}{2} & \overset{-6}{0} & \overset{-3}{1} \\ 0 & -3 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

Ιδιοτιμές:  $\pm 3, 1$

Αφίσατος ?

$\det(H) \neq 0 \Rightarrow$  Συμεία Σέλας

$(0, (2k+1)\pi, 0)$

---

# Το πηλίκο του Rayleigh.

$R(x)$  = συνάρτηση.

$$A = n \times n$$

$$R(x) = \frac{x^T A x}{x^T x}$$

= αριθμός

$$\vec{x}$$

(γιατί  $x^T A x = \text{αριθμός}$   
 $x^T x = \|x\|^2 = \text{αριθμός}$ )

$$A \vee \|x\|=1 \rightarrow R(x) = x^T A x$$

$A \vee \vec{x}$  = ιδιοτιμές

$$R(x) = \frac{x^T A x}{x^T x} = \frac{x^T \lambda x}{x^T x} = \lambda \cdot \frac{x^T x}{x^T x} =$$

$\lambda$

Πολλές φορές έχω  $\vec{x} = \text{ιδιοδιάνομα}$

$\rightarrow R(x) = \lambda = \text{ιδιοτιμή}$

$$R(x)_{\text{MAX}} = \lambda_{\text{MAX}}$$

$$R(x)_{\text{MIN}} = \lambda_{\text{MIN}}$$



















